JP10013325A IN-ZONE/OUT-ZONE JUDGING DEVICE

Bibliography

DWPI Title

Mobile terminal position judging apparatus used in digital mobile radio communication system obtains likelihood information of moving terminal, based on which, position of moving terminal inside or outside of service tone is detected

Original Title

IN-ZONE/OUT-ZONE JUDGING DEVICE

Assignee/Applicant

Standardized: MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD
Original: MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD

Inventor

TAKANASHI KAZUJI : AOTA KAZUYUKI

Publication Date (Kind Code)

1998-01-16 (A)

Application Number / Date

JP1996158403A / 1996-06-19

Priority Number / Date / Country

JP1996158403A / 1996-06-19 / JP

Abstract

PROBLEM TO BE SOLVED: To correctly judge the in-zone/out-zone for service of a mobile equipment.

SOLUTION: A decoding bit group obtained by an error correction decoder 3 is inputted to an error detecting decoder 4 and correct/error information at every processing frame is detected and inputted to a voice decoder 5 and a controller 6. Then, correct/error information is inputted to a memory 8 and correct/error information for m-frames including the processing frame and likelihood information for n-frames from a normalization processing equipment 7 are stored. Inside-area/outside-area is displayed by an in-zone/out-zone display device 10 by a logic value in a likelihood ludging equipment 9 based on an output from the memory 8.

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平10-13325

(43)公開日 平成10年(1998) 1 月16日

(51) Int.Cl. ⁶	識別記号	庁内整理番号	FΙ			技術表示箇所
H 0 4 B 7/26			H04B	7/26	K	
17/00				17/00	D	
# H 0 3 M 13/12			H03M	13/12		

		審查請求	未請求 請求項の数3 OL (全 6 頁)		
(21)出願番号	特順平8-158403	(71)出順人	000005821 松下電器産業株式会社		
(22)出願日	平成8年(1996)6月19日		大阪府門真市大字門真1006番地		
		(72)発明者	▲高▼梨 和司 静岡県浜松市元城町216-18 株式会社松 下蓮信静岡研究所内		
		(72)発明者	青田 一幸 神奈川県横浜市港北区綱島東四丁目3番1 号 松下通信工業株式会社内		
		(74)代理人	弁理士 松村 博		

(54) 【発明の名称】 圏内/圏外判定装置

(57) 【要約】

【課題】 正確に移動機の圏内/圏外を判定できるよう にする。

【解決手段】 誤り訂正復号器3で得られた復号ビット 系列が誤り検出復号器4に入力され、処理フレーム毎の 正陽情報が検出され、音声復号器5と制御装置6に入力 される。そしてメモリ8に正誤情報が入力され処理フレ ームを含めたmフレーム分の正誤情報と正規化処理器7 からのmフレーム分の尤度情報が格納される。このメモ リ8からの出力に基づき尤度判定器9での論理値により 圏内/圏外表示装置10により圏内/圏外の表示が行われ る。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 誤り訂正復号化によって得られる尤度情報を用いた判定手段により、移動機の圏内/圏外を判定することを特徴とする国内/圏外判定装置。

【請求項2】 誤り訂正復号化によって得られる尤度情報を用いた判定手段と、受信波電力の大きさを用いた判定手段と、受信波電力の大きさを用いた判定手段とを有し、これら2つの判定手段の併用によって移動機の個内/個外を制定することを特徴とする請求項1記載の個内/個外判定装置。

【請求項3】 認り訂定復号化によって得られる処理フレーム毎の九度情報を処理フレーム毎の正高情報を利 担して補正し、定度情報と一個正義情報を利 用いた判定手限により、移動機の圏内/圏外を判定する ことを特徴とする請求項1記載の圏内/圏外判定装置。 「発明の経過が即1

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明はデジタル移動無線通信システムの移動機における圏内/圏外判定装置に関する。

[0002]

【従来の技術】近年、デジタル移動無線通信用の移動機 が、業務用、個人用を間力す金速に普及してきている。 一般に各移動機には、その移動機が通信サービスを享受 できるエリア内に入っている(国内)か否(個外)かを表示 するための機能が備まられている。

【0003】図4は従来のデジタル移動無線通信用の移動機で用いられている個内/個外判定装置の構成を示す プロック図であり、1は高周波回路、21は復興器、31は 誤り訂正復号器、4は減り後出復号器、5は音声復号 器、6は制御装置、10は個内/個外表示装置、11は受信 変電力(RSS1; Receieved Signal StrengthIndication) 利定器である。以下、図4の動作について説明する。

[0004] 高周波回路 1 に入力された基地局からの受信波は、高周波回路 1 及び復調器 2 によって R F 帯城からペースペンドにまで復開され、最子化されたデジタル値のデータ系列が出力される。同時に復調器 2 では、受信波の R S S I が或る時間幅の時間平均として測定される。

[0005] 復調されたペースペンドのデータ系列は数 り訂正復号器3に入力され、誤り訂正復号化が施され る。限り訂正復号器3で得られた復号ピット系列は誤り 検出復号器4に入力され、処理フレーム毎の誤りの有無 (以後、当該処理フレームが使出される。この正誤情 根は、当該処理フレームが正しい場合には論理値1、誤 っている場合には論理値07世される情報である。

【0006】これらの復身ピット系列および正誤情報は 音声復号器5または制御装置6に入力され、その処理結 果として復調音声aまたは制御信号bが得られる。復調 器2で測定された受信波の受信波電力(RSSI)はRS S I 判定器11に入力される。RSS I 判定器11は圏内/ 圏外判定手段であり、RSS I が或るしきい値よりも大 きければ論理値 1 がセットされ、小さければ論理値 0 が セットされる。

【0007】RSSI判定器11にセットされた論理値は 個内/個外表示装置10に入力され、個内/個外表示装置 10である場合には個内表示がなされ、 論理値が1である場合には個内表示がなされ、 論理値が0である場合には個外表示がなされる。

【0008】図5は従来の他のデジタル移動無線通信用 の移動機で用いられている圏内/圏外判定装置の構成を 示すブロック図であり、8はメモリ、12は圏内/圏外判 定装置で、その他は前記図4と同じ機能のブロックには 同じ符号を付してある。

【0009】以下、図5の動作について説明する。高周 波回路1、復瀬器2、限り訂正復号器3、限り検出復身 器4、音声復号器5及び制御装置6ではそれぞれ、従来 例の図4と回線の動作が行われる。動作が異なるのは、 誤り検出復号器4で得られた処理フレーム毎の正誤情報 は、メモリ8に入力される。メモリ8は当該処理フレー ムも含めmフレーム分の正誤情報を格約する領域を有する。

【0010】メモリ8に格耐されたmフレーム分の正線 情報は、国内/圏外判定装置12に読み込まれる。個内/ 圏外判定装費12には、読み込まれたmフレーム分の正線 情報のうち論理値1をとるフレーム(正しいフレーム)が n (n < m)フレーム以上であった場合は論理値1がセットされ。カフレームより少ない場合には論理値1がセットされる。nはシステムごとに定めた所図のデータ品質が得られるために、別に定める任意のしきい値である。 (0011] 圏内/圏外東接度212にセットされた論理 値は圏内/圏外表示装置10に入力され、圏内/圏外表示 装置10では、議理(施)1である場合には圏内表示がなされ、論理度が0である場合には圏外表示がなされる。

[0012]

【発明が解決しようとする課題】移動機で復調される基 地局からの受信故には、本来受信されるべき信号成分の 他に、移動機内部死生する内部雑音、隣接チャネル渦 機やマルチパス伝搬の影響による妨害雑音等の雑音成分 が含まれている。

【0013】図4に示した圏内/圏外判定装置のように 受信被電力(RSSI)を用いて圏内/圏外判定を行うと き、信号電力に比べて妨害維育電力が大きい場合、即ち 通信が不可能であるエリア(圏外)に移動機が入っている 場合においても、RSSIは大きいために圏内表示となってしまう。

【0014】また、図5に示した圏内/圏外判定装置のように受信フレーム体の正説情報を用いて圏内/圏外判定を行うとき、妨害雑音電力が大きいフレームのほとんどは誤りと判定されるため、図4のように妨害雑音電力が説圏内判定に寄与する制合は小さくなる。ところが、

受信フレーム位の正認情報は、フレームが正しいか否か の2値しかとらないために、そのサンブルを多数取得し なければ情報性が向上しない。多数のサンブルを取得す る期間には移動機はある程度長い距離を移動するが、フ ィールドにおける電界レベルの場所的変動は難しく、結 局得られる情報の信頼性は低くなってしまう。

【0015】本発明は上記課題を解決するものであり、 より正確に移動機の圏内/圏外を判定できるような圏内 /圏外判定装置を提供することを目的とする。

[0016]

【課題を解決するための手段】本発明は上記目的を造成 するために、別親の訂正復り化の際に得られる土度情報を 用いて、移職の圏内/圏外を料定するように構成す る。または、誤り訂正度身化の際に得られる九度情報を 受信放電が10KS S 1)情報とを併用し、圏外・個外を判 定するように構成する。これにより、従来と比較してよ り正確に移動機の圏内/圏外を判定できるような圏内/ 圏外川空線型が得られる。

[0017]

【発明の実施の形態】本発明の請求項1記載の発明は、 誤り訂正度号化によって得われる尤度情報を用いた判定 手段により、移動機の個内、個外を判定することを特徴 とするデジタル移動通信システムの移動機における個内 /個外判定装置であり、従来の装置と比較して、より正 確に移動機の個内/個外を判定できるという作用を有す ろ。

【0018】本発明の請求項2配載の発明は、誤り訂正 復当化によって得られる主度情報を用いた判定手段に加 え、受信波電力(RSSI)の大きさを用いた判定手段を 有し、これら2つの判定手段の併用によって移動機の個 内/圏外を判定することを特徴とするデジタル移動無線 通信システムの移動機における個内/圏外地定装置であ り、従来の装置と比較して、より正確に移動機の圏内/ 圏外を制定するという作用を有する。

【0019】本発明の請求項3記載の差明は、識約訂正 復号化によって得られる処理フレーム毎の北度情報を、 処理フレーム毎の正誤情報を利用して補正し、北度情報 として補正後の補正北度情報を用いた判定手段により、 移動機の週内/個外を判定することを特徴とするデジタ ル移動無線運信システムの移動機における個内/個外制 度装置であり、従来の装置と比較して、より正確に移動 機の個内/個外を判定できるという作用を有する。

【0020】以下、本発明の各実施の形態について、変 調方式としては直交振幅変調、符号化復号化方式として 登込み符号化/ビタビ軟判定復号化を用いるデジタル移 動無線通信システムを例として、図1及び図2を用いて 部則する。

【0021】(実施の形態1)図1は本発明の請求項1及 び3記載の圏内/圏外判定装置の実施形態の構成を示す ブロック図であり、7は正規化処理器、9は尤度判定器 であり、その他、前記図4,図5と同じ機能のブロック には同じ符号を付してある。また、図2は、図1におけ る尤度判定器9の動作説明図である。

【0023】復業器2では、復興と同時に受信波のRS SIが成る時間機の時間平均として測定される。復測さ れたペースパンドの量子化デーク系列について、処理フ レーム録のIi, Qi, Wi(iは自然数)は誤り訂正復号 器3に入力され、またWiは正規化処理器7にも入力さ れる。

【0024】腕り訂正後号器3ではビタビ軟制定復号化 が行われ、復号ビット系列が得られる。繰り訂正度号器 3のビタビ験制定復号化の適隔では、処理フレーム毎の 復号ビット系列のパスメトリック四が求められ、正規化 処理器アに入力される。また、腰り訂正複号器3で得ら ルた復号ビット系列は誤り検出復号器4にも入力され 処理フレーム毎の正限情報のが検出される。処理フレー ム毎の復号ビット系列及び正熱情報は音声復号器5また は制脚装置6に入力され、その処理結果として復調音声 ままたは制御貨費りが振られた。その

【0025】また、処理フレーム毎の正誤情報 c はメモ

り8にも入力される。このメモリ8は当該処理フレーム6含めmフレーム分の正線情報を格納する領域及びmフレーム分の正線情報(後述)を格納する領域及びmフレーム分の元度情報(後述)を格納する領域を4年で。【0026]下環境処理器7では、復調器2からWiが入力され。。正規化処理器7では、Wi及びpuを用いて、処理フレーム毎の尤度情報りが求められる。无度情報りは p=pm/Σ f (Wi) ≥ 0 かつWi≥ 0 において 単調増加する開数であり、例えば f (Wi) → 10 かつWi≥ 0 において 単調増加する開数であり、例えば f (Wi) → 2 かっつWi≥ 0 において 単調増加する開数であり、例えば f (Wi) → 2 かっつWi≥ 0 において 上級情報 p の値はからいほど、当該処理フレームは正しく復号されている(尤度が高い)と言えるため、これを圏か/圏外制定の手段として用いることは右がかる手段とむり得る。処理フレーム毎の尤度情報 p f は f 4 が見かり を f 4 が見かり を f 4 が見かります。

【0027】いま、メモリ8には、誤り検出復号器4からのmフレーム分の正誤情報 こ、及び正規比処理器7からのmフレーム分の正度情報pが格約されている。メモリ8に格納されたmフレーム分の正誤情報及び充度情報は、尤度明定器9に読み込まれる。

【0028】ここで尤度判定器9の動作を図2を用いて 説明する。

【0029】 北度判定器9では、図2に示すように、m

フレーム分の正誤情報 c 及び尤度情報 p が整理される。 尤度情報pは、当該フレームが誤りの場合には意味を持 たない。そこで尤度判定器9では、正誤情報cの論理値 が0(当該フレームが誤り)の場合には、当該フレームの 尤度情報pに適切に定めた補正加算値を加算し、補正尤 度情報dを求める。補正加算値による尤度情報の補正に より、当該フレームの尤度を適切に評価することができ る。例えば、図2のフレーム1は正誤情報cの論理値が 0 であるので、尤度情報 p の0.5には補正加算値2.0が加 算され、フレーム1の補正尤度情報 d は2.5と計算され る。正誤情報 c の論理値が 1 (当該フレームが正しい)の 場合には、補正尤度情報 d として当該フレームも尤度情 報pがそのまま用いられる。補正尤度情報としては、元 の尤度情報の値に関らず一律に同じ値を用いてもよい。 【0030】さらに尤度判定器9では、上記のようにm フレーム分の補正尤度情報が求められた後に、これらの 補正尤度情報の和が求められる。 尤度判定器 9 には、補 正尤度情報の和が或るしきい値よりも小さければ論理値 1がセットされ、大きければ論理値0がセットされる。 【0031】 北度判定器9の論理値は圏内/圏外表示装 置10に入力され、圏内/圏外表示装置10では、論理値が 1である場合には圏内表示がなされ、論理値が0である 場合には圏外表示がなされる。

【0032】(実施の形態2)図3は本発明の請求項2 及び3形域の圏内/圏外制定装置の実施形態の構成を示 すプロック図であり、13はAND回路であり、前記図 1、図2、図4と同じ機能のプロックには同じ符号を付 してある。以下、図3の動作について説明する。

【0034】 尤度判定器 9 及びR R S S I 判定器 11にセットされた論理儀は A N D 回路 13に入力され、A N D 回路 13では、これらの論理値が演算される。その演算結果は 圏内/圏外表示装置 10に入力され、圏内/圏外表示装置

10では、演算結果が1である場合には圏内表示がなされ、演算結果が0である場合には圏外表示がなされる。 【0035】

【発明の効果】以上説明したように、本発明の圏内/圏 外判定装置は、圏内/圏外判定手段として、誤り訂正復 分化によって得られる尤度情報を用いた判定手段を用い ることにより、従来と比較して、より正確に移動機の圏 内/圏外を判定できる。

【0036】さらに本発明で用いる元度情報は、受信フレームのビット系列の機からしきを多値で表現している のであるため、単に受信フレームが正しいか否かを判 定手段とした従来の図5の場合と比べ、情報エントロピ 一が非常に高く、メモリに格納するサンプルフレーム数 mを従来に比べて少なくしても十分にその効果が得られ る。その結果として、より狭範囲における圏内/ 園外の 判定が可能となる。

【0037] 匿内/匿外判定手段として、誤り訂正復労 化によって得られる尤度情報を用いた判定手段と、受信 竣電力の大きさを用いた判定手段とを併用する場合に は、従来と比較してより正確に移動機の匿の/匿外を判 定できるとともに、復号ピット系列の尤度判定器におけ る圏内/匿外判定のしきい値設定の自由度を大きくする ことができる。

【0038】また、処理フレーム毎の正額僧報によって 尤度情報に補正を加えた補正北皮情報を極内/圏外判定 手段として用いることで、移動機の圏内/圏外の判定を さらに正確に行うことが可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施の形態1における圏内/圏外判定 装置の構成を示すブロック図である。

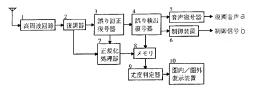
【図2】図1の尤度判定器9の動作説明図である。

【図3】本発明の実施の形態2における圏内/圏外判定 装置の構成を示すプロック図である。 【図4】従来の圏内/圏外判定装置の一例の構成を示す

プロック図である。 【図5】従来の國内/圏外判定装置の他の例の構成を示

【図5】従来の圏内/圏外刊定装置の他の例の構成を示すプロック図である。

【符号の説明】



[図2]



【図3】

